

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil pengujian yang telah didapatkan dan analisa yang telah dilakukan penulis dapat memberi kesimpulan, yaitu:

- a. Sistem Inferensi *fuzzy* dengan metode mamdani yang telah dibangun dapat mengatur navigasi arah pergerakan robot *hexapod* pendeteksi kebocoran gas LPG, yaitu arah gerak maju, belok kanan, dan belok kiri.
- b. Dengan menggunakan metode *fuzzy* pergerakan robot menjadi lebih efisien karena dapat menyederhanakan kemungkinan-kemungkinan arah gerak yang ditemui pada saat pergerakan.

5.2 Saran

Berdasarkan penelitian yang telah penulis lakukan terhadap navigasi arah pergerakan robot dengan sensor ultrasonik, penulis dapat memberikan saran untuk perbaikan selanjutnya, dapat menggunakan metode lain seperti logika *fuzzy* Sugeno atau logika *fuzzy* Tsukamoto untuk hasil yang lebih baik.